

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**

(19)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11)

EP 0 902 255 A2

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
17.03.1999 Patentblatt 1999/11

(51) Int. Cl.⁶: G01D 5/249

(21) Anmeldenummer: 98116950.1

(22) Anmeldetag: 08.09.1998

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE
Benannte Erstattungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

(30) Priorität: 09.09.1997 DE 19739358

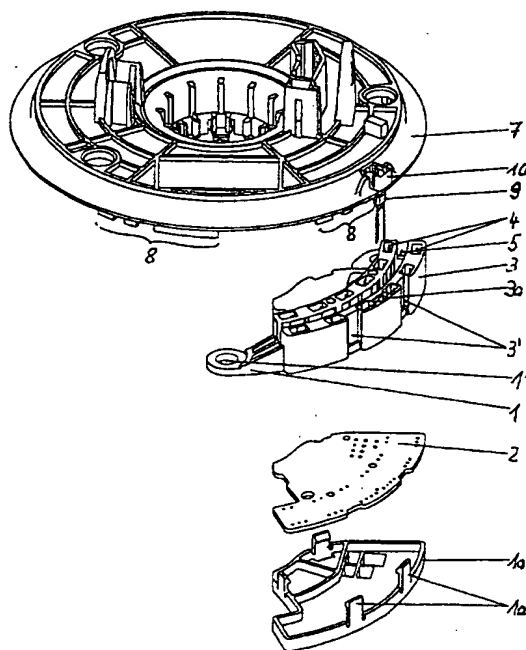
(71) Anmelder:
Leopold Kostal GmbH & Co. KG
58507 Lüdenscheld (DE)

(72) Erfinder:

- Lampe, Wolfgang
58809 Neuenrade (DE)
- Bendicks, Norbert
58675 Hemer (DE)
- Böbel, Ralf
44269 Dortmund (DE)
- Weber, Thomas
58513 Lüdenscheld (DE)
- Kerkmann, Detlef, Dr.
58769 Nachrodt (DE)

(54) Winkelsensor

(57) Es wird ein insbesondere für die Lenk-Einrichtung von Kraftfahrzeugen vorgesehener, mit mehreren jeweils gleich ausgeführten Sensorelementen versehener Winkelsensor vorgeschlagen, bei dem die Sensorelemente an einer ortsfest an der Lenk-Einrichtung vorhandenen Halterung in einer senkrecht zur Achse der Lenk-Einrichtung ausgerichteten Ebene auf einer zur Achse der Lenk-Einrichtung konzentrischen Kreislinie in Umfangsrichtung verteilt angeordnet sind und die mit einem um die Achse der Einrichtung drehbaren Bauteil der Einrichtung gekoppelten Codering kooperieren, wobei der Codering mit n ($n > 1$) geometrisch gleich aufgebauten, jeweils eine gleiche Codierung aufweisenden Codering-Segmenten versehen ist, und die Sensorelemente und jedes Codering-Segment sich über einen Umfangswinkelbereich von $(360/n)^\circ$ erstrecken. Zwecks einwandfreier Normierung eines solchen Winkelsensors ist am Codering ein bei einer Umdrehung desselben das der Auswerteschaltung zugeführte elektrische Ausgangssignal von zumindest einem zusätzlichen, ebenfalls ortsfest an der Lenk-Einrichtung angeordneten Sensorelement und/oder zumindest einem vorhandenen Sensorelement verändernder Initiator angeordnet.



EP 0 902 255 A2

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft einen entsprechend dem Oberbegriff des Hauptanspruchs konzipierten Winkelsensor.

[0002] Durch die DE 43 00 663 C1 ist ein Winkelsensor bekanntgeworden, wobei eine Leiterplatte vorhanden ist, die sich über einen Vollkreis erstreckt. Infolgedessen benötigt dieser Winkelsensor viel Platz. Die Montage ist zudem relativ aufwendig, da die Leiterplatte über die als Lenk-Einrichtung eingesetzten Mittel montiert werden muß.

[0003] Darüber hinaus ist ein Winkelsensor der gattungsgemäßen Art bereits in der EP 0 774 648 A1 offenbart, bei dem eine Reduzierung des Platzbedarfes und eine Vereinfachung der Montage realisiert ist und zwar dadurch, daß der Codering mit n ($n > 1$) geometrisch gleich aufgebauten, jeweils eine gleiche Codierung aufweisenden Codering-Segmenten versehen ist und die Sensorelemente sowie jedes Codering-Segment sich über einen Umfangswinkelbereich von $(360/n^\circ)$ erstrecken.

[0004] Dadurch ist der gesamte Winkelsensor auf ein Umfangsegment reduziert, so daß der Platzbedarf auf dieses Segment des Vollkreises herabgesetzt ist. Die Montage ist wesentlich vereinfacht, da das Segment seitlich am Mantelrohr montiert werden kann.

Die Codering-Segmente rufen dabei in Verbindung mit m untereinander einen gleichen Winkelabstand aufweisenden Sensorelementen einen einschriftigen, verketteten m -Bit-Code hervor, durch den die Winkelposition innerhalb eines Segmentes eindeutig gekennzeichnet ist. Die Erfassung des Winkels über ein Segment hinaus erfolgt unter anderem aufgrund einer Initialisierung des Systems durch einen Referenzwert und anschließende drehrichtungsgemäße (digitale) Zählung der Segmente.

[0005] Die Lichtschranken sind bei diesem Gegenstand vorzugsweise so aufgebaut, daß als Sensorelement entweder auf einer in einer senkrecht zur Achse der Einrichtung ausgerichteten Ebene vorgesehenen Leiterplatte angeordnete Gabel-Lichtschranken und als Codering ein in einem von den Lichtschranken gebildeten Ringspalt angeordneter Codeblendenring oder auf einer in einer senkrecht zur Achse der Einrichtung ausgerichteten Ebene vorgesehenen Leiterplatte angeordnete Reflexions-Lichtschranken und als Codering ein Codereflexionsring vorgesehen sind.

Dabei können die Reflexions-Lichtschranken dem äußeren und/oder dem inneren Umfang des Codereflexionsringes zugeordnet sein.

[0006] Eine magnetische Messung wird dadurch ermöglicht, daß als Sensorelemente mit jeweils einem Magnet kooperierende Magnetfeldsensoren und als Codering ein weichmagnetischer Codeblendenring vorgesehen sind, wobei es günstig ist, wenn jeder Magnetfeldsensor und der jeweils zugehörige Magnet auf einer Seite des weichmagnetischen Codeblendenrings hintereinander angeordnet sind. Es ist aber auch möglich,

die Magnetfeldsensoren derart auszubilden, daß jeder Magnetfeldsensor und der jeweils zugehörige Magnet sich gegenüberliegend auf den verschiedenen Seiten des weichmagnetischen Codeblendenrings angeordnet sind. Eine andere magnetische Anordnung kann bei diesem vorbekannten Winkelsensor dadurch verwirklicht werden, daß als Sensorelemente Magnetfeldsensoren und als Codering ein permanentmagnetischer Ring mit einer codierten Aufmagnetisierung vorgesehen sind.

[0007] Bei diesen vorbekannten Winkelsensoren besteht das Problem, daß im Falle eines Stromausfalls im Versorgungsnetz es nicht problemlos möglich ist, diesen Winkelsensor wieder korrekt zu initialisieren.

[0008] Es ist zwar in einer Weiterbildung dieses Gegenstandes vorgesehen, zusätzliche Merkmale zur Unterscheidung der Segmente, wie z.B. unterschiedlich lichtdurchlässige Blenden vorzusehen, was eine korrekte Initialisierung ermöglichen würde, oft ist aber die Unterscheidbarkeit der Segmente selbst gar nicht erforderlich, so daß man den dafür notwendigen, nicht unerheblichen Zusatzaufwand vermeiden möchte.

[0009] Der vorliegenden Erfindung liegt deshalb die Aufgabe zugrunde, den eingangs beschriebenen Winkelsensor derart weiterzubilden, daß eine Normierung desselben bei der ersten Inbetriebnahme bzw. nach Stromausfall im zugeordneten Versorgungsnetz mit geringstem Aufwand, aber dennoch einwandfrei, möglich ist.

[0010] Erfindungsgemäß wird die Aufgabe durch die im kennzeichnenden Teil des Hauptanspruches angegebenen Merkmale gelöst.

[0011] Vorteilhaft bei einer derartigen Ausführung ist, daß im einfachsten Fall nur ein auf die vorhandenen Bauteile abgestimmter Initiator bei ansonsten gleicher Konfiguration erforderlich ist.

[0012] Weitere besonders günstige Ausgestaltungen des erfindungsgemäßen Gegenstandes sind in den Unteransprüchen angegeben und werden anhand eines in der Zeichnung explosionsartig dargestellten Ausführungsbeispiels näher erläutert.

[0013] Wie aus der Zeichnung hervorgeht, ist ein segmentförmiger, die Lenkspindel eines Kraftfahrzeuges tangierender Stator 1 an der der Einfachheit halber nicht dargestellten Lenk-Einrichtung bzw. dem zugehörigen Mantelrohr drehfest über nur zum Teil angedeutete Befestigungsmittel montiert. An dem Stator 1 ist eine Leiterplatte 2 gehalten, die die gleiche Außenkontur wie der Stator selbst aufweist. Zur Halterung der mit einer Auswertschaltung kooperierenden oder direkt damit versehenen Leiterplatte 2 ist ein am Stator 1 über in Führungsausnehmungen 3' eingreifende Clipselemente 1a' festlegbares, die Leiterplatte aufnehmendes Gehäuse 1a vorhanden. Der Stator 1 weist weiterhin eine auf die Leiterplatte 2 ausgerichtete, segmentförmige Halterung 3 zur Aufnahme von sechs in gleichen Winkelabständen von jeweils 12° angeordneten Lichtschranken 4 auf. Die Sende- und Empfangselemente

der Lichtschranken 4 sind unmittelbar mit den Leiterbahnen der Leiterplatte 2 kontaktiert und liegen einander auf den beiden Seiten eines in der Halterung 3 vorhandenen Ringspaltes 5 gegenüber. Der Ringspalt 5 ist dabei konzentrisch zur Achse der der Lenk-Einrichtung zugehörigen Lenkspindel ausgerichtet.

[0014] Eine Rotorscheibe ist mit der Lenkspindel bzw. dem damit verbundenen Lenkrad gekoppelt und als Codering 7 mit fünf sich jeweils über einen Umfangswinkel von 72° erstreckenden, gleich ausgeführten Blendenring-Segmenten 8 ausgebildet. Die Blendenring-Segmente werden bei der Drehung des Coderinges 7 durch den Ringspalt 5 hindurchbewegt und erzeugen in Verbindung mit den Lichtschranken 4 einen einschrittigen verketten Code. Dieser Code ermöglicht durch fortlaufende Zählung eine genaue Positionsbestimmung, und zwar auch bei mehreren Umdrehungen des Lenkrades.

[0015] Der dargestellte Winkelsensor ist vorteilhafterweise Bestandteil einer sogenannten Wickelfederkassette, die zur Übertragung von Signalen bzw. Energien von einem feststehenden zu einem drehbaren Teil der Lenk-Einrichtung von Kraftfahrzeugen vorgesehen ist.

[0016] Um nunmehr den Winkelsensor nach seiner Installation zwecks erster Inbetriebnahme oder nach Stromausfall neu zu normieren, ist an der segmentförmigen Halterung 3 in einer dafür vorgesehenen Kammer 3a ein vorzugsweise auf Hall-Effekt-Basis arbeitendes magnetfeldempfindliches Sensorelement 9 eingesetzt, das mit einem am Codering 7 vorhandenen, als Initiator 10 dienenden, dauermagnetischen Bauelement kooperiert.

[0017] Mittels eines solchen - ebenfalls mit der Auswertschaltung elektrisch verbundenen - Sensorelements läßt sich der Winkelsensor dadurch normieren, daß das Lenkrad in eine seiner beiden Endpositionen gebracht wird und anschließend bei der Drehung des Lenkrades in die entgegengesetzte Endposition sowohl die mittels der Sensorelemente 4 erfaßte Codefolge, als auch die von dem zusätzlichen Sensorelement 9 gelieferten Signale registriert werden.

Da die Position des die Signale des zusätzlichen Sensorelements 9 hervorrufenden Initiators auf dem Codeblendenring bekannt ist, wird durch die Korrelation dieser Signale mit der mittels der Sensorelemente 4 erfaßten Codefolge auch die Position der Blendenringsegmente bzgl. eines Kreisumfanges für die Auswerteinheit erfaßbar. Durch die Kenntnis der Endpositionen der Lenkraddrehung ist darüberhinaus die Position der Blendenringsegmente bzgl. des gesamten Bewegungsspielraumes bekannt. Da die Endposition der Lenkraddrehung mit Toleranzen $< 360^\circ$ bzgl. der Mittelstellung des Lenkrades festgelegt sind, ist damit auch das die Mittelstellung des Lenkrades beinhaltende Segment bekannt, und somit der LWS in eindeutiger Art und Weise initialisiert.

[0018] Natürlich ist es auch möglich, das magnetfeldempfindliche Bauelement 9 durch zumindest eine Licht-

schranke zu ersetzen, die ebenfalls am Stator 1 bzw. der zugehörigen segmentförmigen Halterung 3 angeordnet wird.

Die Lichtschranke kann dabei entweder als Gabel- oder als Reflexionslichtschranke ausgeführt sein, wobei als Initiator entweder ein am Codering vorhandenes Blendenelement oder eine am Codering vorgesehene Reflexionszone herangezogen werden kann.

Besonders günstig ist es, wenn ein zur Winkelerfassung bereits vorhandenes Element eines Blendenring-Segementes z.B. eine filternde oder dämpfende Eigenschaft aufweist, so daß die damit verbundene Signalveränderung von einem vorhandenen und/oder einem zusätzlichen Sensorelement erfaßbar ist.

Patentansprüche

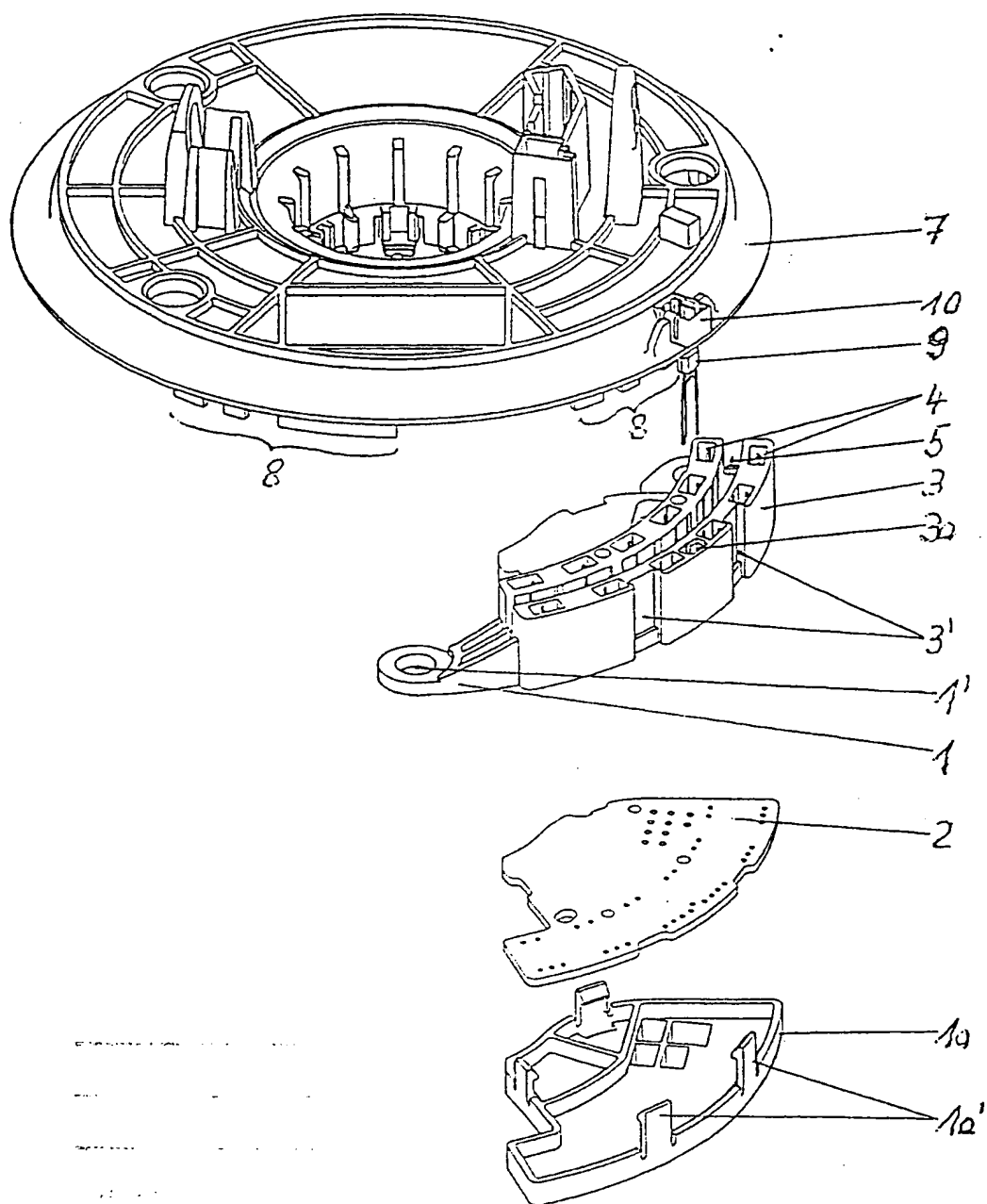
1. Winkelsensor, insbesondere für die Lenk-Einrichtung von Kraftfahrzeugen, mit mehreren, an einer Auswertschaltung angeschlossenen Sensorelementen, die an einer ortsfest an der Lenk-Einrichtung vorhandenen Halterung in einer senkrecht zur Lenkeinrichtungs-Drehachse ausgerichteten Ebene auf einer zur Lenkeinrichtungs-Drehachse konzentrischen Kreislinie in Umfangsrichtung verteilt angeordnet sind und die mit einem Codering kooperieren, der mit einem um die Lenkeinrichtungs-Drehachse drehbaren Bauteil gekoppelt ist, wobei der Codering mit n ($n > 1$) geometrisch gleich aufgebauten, jeweils eine gleiche Codierung aufweisenden Codering-Segmenten versehen ist und wobei die Sensorelemente und jedes Codering-Segment sich über einen Umfangswinkel $(360/n)^\circ$ erstrecken, **dadurch gekennzeichnet**, daß am Codering (7) mindestens ein bei einer Umdrehung desselben das der Auswertschaltung zugeführte elektrische Ausgangssignal von zumindest einem zusätzlichen, ebenfalls ortsfest an der Lenk-Einrichtung angeordneten Sensorelement (9) und/oder zumindest einem vorhandenen Sensorelement verändernder Initiator (10) angeordnet ist.
2. Winkelsensor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß dem zusätzlichen, magnetfeldempfindlich ausgeführten Sensorelement (9) als Initiator (10) ein am Codering gehaltener Dauermagnet zugeordnet ist.
3. Winkelsensor nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß das zusätzliche Sensorelement (9) ebenfalls in die an der Lenk-Einrichtung gehaltene, auch die zur Winkelerfassung vorgesehenen Sensorelemente (4) aufnehmende Halterung (3) integriert ist.
4. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, daß das zusätzliche Sensorelement (9) aus einem den Hall-Effekt nutzen-

den Baustein besteht.

5. Winkelsensor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß dem zusätzlichen, optoelektronisch ausgeführten Sensorelement zumindest ein damit kooperierendes, am Codering (7) angeordnetes, als Initiator wirkendes Element zugeordnet ist. 5
6. Winkelsensor nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß das als Initiator wirkende Element als eine am Codering (7) angebrachte Blende ausgeführt ist und daß das damit kooperierende zusätzliche Sensorelement aus einer Gabellichtschranke besteht. 10
7. Winkelsensor nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, daß die mit dem Codering (7) einstückig verbundene Blende in einer anderen Ebene als die zur Winkelerfassung vorgesehenen blendenartigen Codering-Segmente (8) angeordnet ist. 15
8. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 6 oder 7, dadurch gekennzeichnet, daß die am Codering (7) vorhandene Blende als Polarisationsfilter ausgeführt ist. 20
9. Winkelsensor nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, daß die Blende von einem für eine auf optoelektronischen Wege erfolgende Winkelerfassung vorgesehenen Codering-Segment (8) dadurch gebildet ist, daß dasselbe in gewissem Maße strahlendurchlässig ist und daß die zur Winkelerfassung vorgesehenen Sensorelemente eine andere Empfindlichkeit als das zusätzliche Sensorelement aufweisen. 25 30 35
10. Winkelsensor nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß die zur Winkelerfassung vorgesehenen Sensorelemente eine andere Intensitäts-Empfindlichkeit als das zusätzliche Sensorelement aufweisen. 40
11. Winkelsensor nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß die zur Winkelerfassung vorgesehenen Sensorelemente eine andere spektrale Empfindlichkeit als das zusätzliche Sensorelement aufweisen. 45
12. Winkelsensor nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß das als Initiator wirkende Element als eine am Codering (7) vorhandene Reflexionszone ausgeführt ist, der eine Reflexionslichtschranke zugeordnet ist. 50
13. Winkelsensor nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß die Reflexionslichtschranke so ausgebildet ist, daß unterschiedlich ausgeführte Bereiche der am Codering (7) vorgesehenen Refle-

xionszone detektierbar sind.

14. Winkelsensor nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß eine gerade Anzahl von jeweils paarweise unterschiedlich ausgeführten Bereichen in der am Codering (7) vorhandenen Reflexionszone vorhanden sind.
15. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 13 oder 14, dadurch gekennzeichnet, daß die Anzahl der Bereiche in der dem Codering (7) vorhandenen Reflexionszone mit der Anzahl der Codering-Segmente (8) übereinstimmt.
16. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 13 bis 15, dadurch gekennzeichnet, daß die Bereiche der dem Codering (7) zugehörigen Reflexionszone farblich unterschiedlich ausgeführt sind. 15
17. Winkelsensor nach einem der Ansprüche 12 bis 16, dadurch gekennzeichnet, daß die Reflexionszone in einer senkrecht zur Achse der Lenk-Einrichtung ausgerichteten Ebene vorhanden ist und daß die zugeordnete Reflexionslichtschranke auf einer zur Reflexionszonenebene parallel liegenden Leiterplatte angeordnet ist. 20 25 30 35 40 45 50 55



Angle sensor

Patent Number: EP0902255
Publication date: 1999-03-17
Inventor(s): BOEBEL RALF (DE); LAMPE WOLFGANG (DE); WEBER THOMAS (DE); BENDICKS NORBERT (DE); KERKMANN DETLEF DR (DE)
Applicant(s): KOSTAL LEOPOLD GMBH & CO KG (DE)
Requested Patent: ☐ EP0902255, A3
Application Number: EP19980116950 19980908
Priority Number (s): DE19971039358 19970909
IPC Classification: G01D5/249
EC Classification: G01D5/249B, B62D15/02, G01D5/347B2
Equivalents: ☐ DE19739358
Cited patent(s): EP0774648; DE19520299; EP0443940; US5119670

Abstract

Angle sensor for vehicle steering unit has code ring to which is supplied at least one electric output signal. The angle sensor has a rotor disc as a code ring (7) and several sensor elements connected to an evaluation circuit. The sensor elements are arranged at a holder provided locally fixed at the steering unit, in a plane aligned vertically to the steering unit axis or rotation, distributed on a circular line circumferentially concentric to the steering unit axis of rotation, and which cooperates with a code ring, which is coupled with a component part rotational about the steering unit axis of rotation. The code ring is provided with a multiple geometrically equally designed code ring segments (8), respectively having an identical coding. The sensor elements (9) and each code ring segment extend over a circumference angle ($360/n$ degrees), with n being greater than 1. A light barrier (4) is provided which works in conjunction with the shutter ring segments. At the code ring, at least one electric output signal from an auxiliary sensor, with one revolution of the code ring, is supplied, to the evaluation circuit. The auxiliary sensor element is also arranged locally fixed at the steering unit and/or at least one initiator (10) is arranged altering an existing sensor element.

Data supplied from the esp@cenet database - I2

DOCKET NO: AR-R10CIP2
SERIAL NO: 10/700,088
APPLICANT: Rodi
LERNER AND LERNER P.A.
P.O. BOX 2480
HOLLYWOOD, FLORIDA 33022
TEL. (954) 925-1100